STEREOSCOPIC TELEVISION DEVICE

Patent number:

JP9121370

Publication date:

1997-05-06

Inventor:

UOMORI KENYA; MORIMURA ATSUSHI

Applicant:

MATSUSHITA ELECTRIC IND CO LTD

Classification:

- international:

H04N13/04: H04N13/04; (IPC1-7): H04N13/04

- european:

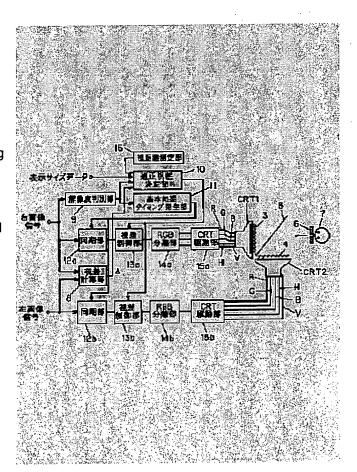
Application number: JP19950289495 19951108

Priority number(s): JP19950289495 19951108; JP19950215841 19950824

Report a data error here

Abstract of JP9121370

PROBLEM TO BE SOLVED: To automatically adjust parallax quantity between both eyes in accordance with the size of a screen and to attain more natural stereoscopic viewing to be easily observed by controlling right and left pictures so that a displayed stereoscopic picture is included within an observer's intereye merging area. SOLUTION: The resolution of an input picture is discriminated by detecting the horizontal-vertical frequency of an input picture signal by a resolution discriminating part 9. A parallax calculating part 8 calculates depth information (a parallax map) on each point of the input picture, based upon right and left picture signals and outputs the largest value (the inter-eye parallax of the farthest subject). Then a suitable parallax determining part 10 determines the parallel moving distances of the right and left pictures for enabling an observer of a stereoscopic TV to execute the inter-eye merging of the displayed stereoscopic picture.



Data supplied from the esp@cenet database - Worldwide

(19) 日本国特許庁 (JP)

(12) 公開特許公報(A)

(11)特許出慮公開各号

特開平9-121370

(43)公開日 平成9年(1997)5月6日

(51) Int.CL⁶

HO4N 13/04

織別配号 庁内整理番号

PΙ

HO4N 13/04

技術表示的所

(21)出職番号

物類平7-289495

(22)出版日

平成7年(1995)11月8日

(31)優先権主張番号 特職平7-215841

平7 (1985) 8月24日

(32)優先日 (33)優先權主張国

日本(JP)

(71) 出廢人 000005821

松下電器産業株式会社

大阪府門其市大字門其1006番池

審査請求 京請求 請求項の数II OL (全 9 頁)

(72) 発明者 魚森 鎌也

大阪府門真市大字門真1006番地 松下電器

產業株式会社内

(72) 発明者 森村 淳

大阪府門真市大学門真1006番地 松下電器

産業株式会社内

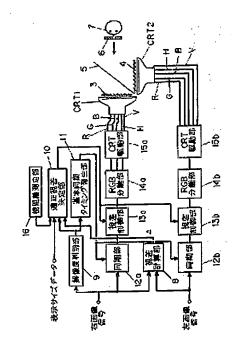
(74)代理人 弁理士 掩本 智之 (外1名)

(54) 【発明の名称】 立体TV装置

(57)【要約】

【課題】 表示画面の大きさ・入力画像信号の種類が変われば、最適な両眼視差の立体画像を自動的に観察することはできなかった。

【解決手段】 画像表示部の大きさのデータと、左右画像から両眼視差を計算してれの最大または最小値を計算する視差計算部8と、観察者の視距離を測定する視距離測定部16と、入力画像信号の同期周波数を検知し入力画像信号の種類を判別する解像度判別部9と、表示画面の大きさ・視差計算部8の出力・観察者の視距離・解像度判別部9の出力を用いて表示される画像の両眼視差の大きさを計算し、これが観察者の両眼融合範囲内に入るための視差変更量を算出する適正視差決定部10と、適正視差決定部10に応じて左右画像を水平に平行移動する視差制御部13を有することを特徴とした立体TV装置。



.

【特許請求の範囲】

【語求項1】画像表示部の大きさのデータと、左右画像から両眼視差を計算してれの最大値または最小値を計算する視差計算部と、観察者の視距離を測定する視距離測定部と、入力画像信号の同期週波数を検知し入力画像信号の種類を判別する解像度判別部と、表示回面の大きさと前記視差計算部の出力と観察者の視距離と前記解像度判別部の出力を用いて表示される画像の両眼視差の大きさを計算し、これが観察者の両眼融合範囲内に入るための視差変更置を算出する適正視差決定部と、前記適正視 15 差決定部に応じて左右画像を水平に平行移動する視差制 御部を有し、入力映像信号の同期周波数が変化しても表示される立体画像が観察者の両眼融合範囲内に入るように左右画像を副御することを特徴とする立体TV装置。

【請求項2】複数の立体画像をウインドウ環境にて同時に表示するシステムにおいて、入力画像信号の同期図波数を検知し入力画像信号の種類を判別する解像度判別部と、立体画像表示しているそれぞれのウインドウの大きさを検出するウインドウ情報管理部と、観察者の視距離を測定する視距離測定部と、左右画像から両販規差を計 20 算してれの最大値または最小値を計算する視差計算部

と 前記解像度判別部と前記ウインドウ情報管理部の出力から各ウインドウの実際の画像の大きさを計算し、これと前記視差計算部と前記視距離測定部の出力から計算される画像の両眼視差の大きさを計算し、これが観察者の両眼融合範囲内に入るための視差変更置を算出する適正視差決定部と、前記適正視差決定部と応じて左右画像を水平に平行移動する視差副御部を有し、観察者の操作により個々のウインドウサイズや入力映像信号の同期周波数が変化しても個々のウインドウ表示において表示さ 30れる立体画像が独立に観察者の両眼融合範囲内に入るように左右画像を副御することを特徴とする立体TV装

【請求項3】視距離測定部の出力は立体TVの指契視距離を固定値で出力することを特徴とする請求項1または2記載の立体TV装置。

【請求項4】視距離測定部は、複数の額察者の視距離を 測定し、これらの平均値または加重平均値または最大値 ・最小値を出力することを特徴とする請求項1または2 記載の立体TV装置。

【請求項5】視差計算部の出力は、これを予め挟められた固定値で出力することを特徴とする請求項1または2記載の立体TV 装置。

【請求項6】解像度判別部の出力は、入力画像が1種類であることを仮定して固定値とすることを特徴とする請求項1または2記載の立体TV装置。

【請求項7】解像度判別部は、入力画像信号の種類として、HDTV・ED・NTSC信号及び程々の解像度のコンピュータ用画像信号の検出を行ない、これらの解像度、アスペクト比を判定し、表示部分での有効画像の大 50

きさを適正視差決定部が認識できるようにすることを特 欲とした請求項 1 または 2 記載の立体 T V 装置。

【請求項8】視差制御部は、画像を常に平行移動して両 眼視差を制御することを特徴とする請求項1または2記 載の立体TV装置。

【請求項9】視差制御部は、表示される画像の両眼視差が大きく変化した時のみ画像を平行移助して両眼視差を制御することを特徴とする請求項1または2記載の立体TV装置。

【語求項10】視差制御部は、観察者が両眼視差を調整したい時のみ、ボタンSWやリモコンなどで調整命令を指示することにより画像を平行移動して両眼視差を制御することを特徴とする請求項1または2記載の立体TV 装置。

【請求項11】視差制御部は、観察者が両眼視差を調整 したいウインドウを指定した時のみ、左右画像を平行移 動して両眼視差を制御することを特徴とする請求項2記 載の立体TV装置。

「発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、3次元画像を表示できる立体TV 装置に関するものである。

[0002]

【従来の技術】従来の3次元回像表示装置は、例えば図5に示すようなものがある。これは、各々の表示面を直交した偏光フィルタで覆った2台のCRTを用意し、これをハーフミラーで合成し、観察者はこれに対応した偏光フィルタで構成された眼鏡を装着し、左右眼に対応した画像を観察するものである。

6 [0003]

【発明が解決しようとする課題】しかしながら このような従来の立体TV装置では、入力される立体画像信号が同じでも、画面サイズが異なると表示される両眼視差が変化する。図6(a)(b)はこれを示したもので、(a)は小さな表示面で両眼視差が△s、(b)は大きな表示面で両眼視差が△Lに拡大されている。この、両眼視差があまり大きな値を持つと、観察者が立体視しにくく疲れ易い。という問題点があった。

[0004] 立体視しにくいとは、図7(a)に示した 40 ように、両眼視差△Nが大きく画像表示面と3D表現される被写体の位置Pが大きくかけ離れると観察者は目の レンズ調節と立体視による距離が矛盾し、(これ以上P が近付くと)両眼立体視出来なくなる。ということである。また、同図(b)に示したように、∞の距離の被写 体は立体画像では丁度観察者の両眼間隔に表示される。 これ以上両眼視差△Fが大きくなると、やはり観察者は 両眼立体視できなくなる。

[10005]また、最近コンピュータグラフィック鑑末 においては、マルチ同期式のものが主流であり、画面の 解像度を切替えて使うものが多い。例えば、低解像度で

1/26/2006

はパソコンで一般的に採用されている640×400画 素の画面、高解像度ではワークステーションの2000 ×1000回素程度の画像まで、その解像度(画像周波 数)の範囲は広い。これらの画像信号を、一台のマルチ 同期式のディスプレイを用いて切替えて使用すると、回 面の大きさは一定であるので、ドット数が同じ画像は画 像信号の解像度によって、表示される画像の大きさが変 化する。

【0006】図6(c)、(d)はこれを示したもの **俊度画像信号の場合である。(a)においては小さく画** 像が表示され。(c)での両眼視差△sは△tとくらべ て大きい。これにより、立体CG画像等を表示すると、 画像の解像度によって、表示される両眼視差が大きく変 化し、場合によっては観察者が両眼立体視しにくく疫れ 易い場合があった。

【0007】また、現在放送されている画像信号はHD TV. EDTV. NTSCの3種類である。これらは画 面の解像度以外にも画面のアスペクト比の違いや圧縮処 理を施されているため表示サイズが異なる。また、表示 20 方式がウインドウ環境のような大きさを変化させること が出来る場合もあり、これによっても表示される両眼視 差の大きさが変化し、場合によっては観察者が両眼立体 視しにくく疫れ易い場合があった。

【りりり8】本発明は、上記課題を解決するもので、同 じ立体画像信号を入力しても、画面 (ウインドウ) のサ イズにより両眼視差費を自動的に調整し、観察し易くよ り自然な立体視を可能とすることを目的とする。 [0009]

【課題を解決するための手段】本発明は、画像表示部の 30 大きさのデータと、左右画像から両眼視差を計算しこれ の最大または最小値を計算する視差計算部と、観察者の 視距離を測定する視距離測定部と、入力画像信号の同期 周波数を検知し入力画像信号の種類を判別する解像度判 別部と、表示画面の大きさと前記視差計算部の出力と観 察者の視距離と前記解像度判別部の出力を用いて表示さ れる画像の両眼視差の大きさを計算し、これが観察者の 両眼融合範囲内に入るための視差変更量を算出する適正 視差決定部と、前記適正視差決定部に応じて左右画像を 水平に平行移動する視差制御部を有し、入力映像信号の 同期周波数が変化しても表示される立体画像が観察者の 両眼融合範囲内に入るように左右画像を制御することを 特徴とする立体TV装置である。

【①①10】本発明は、前記した構成により、観察者の 視距離・入力画像信号の解像度(周波数)・表示画面の 大きさ・視差計算部の出力を用いて表示される画像の両 **眼視差の大きさを計算し、これが観察者の両眼融合範囲*** *内に入るように左右回像を水平方向に平行移動し、表示 される両眼視差が観察者の両眼融合範囲内に自動的に入 るように動作する。

[0011]

【発明の実施の形態】以下、本発明の実施の形態につい て説明する。図1は,本発明の第1の実施の形態におけ る立体TV装置の構成を示すものである。図1におい て、1, 2はCRT、3, 4は直線偏光板、5はハーフ ミラー、6は偏光フィルタで構成された眼鏡、7は観察 で、(c)は低解像度の画像信号の場合、(d)は高解 10 者 8は視差計算部、9は解像度判別部、10は適正視 差決定部、11は基本同期タイミング発生部、12a、 りは同期部、13a、りは視差制御部、14a. bはR GB分離部、15a、bはCRT駆動部、16は視距離 測定部である。

> 【0012】以上のように構成された本実施の形態の立 体TV装置の動作を説明する。まず右画像信号は解像度 判定部9と同期部12aと視差計算部8に入力される。 解像度判別部9は入力画像信号の水平周波数・垂直周波 数を検出し、入力画像の解像度を判別する。基本同期を イミング発生部11は検出された入方画像の水平周波数 ・垂直周波数に合わせた同期タイミングデータを同期部 12abに出力し、同期部12abは入力画像信号に同 期し、後処理に必要な同期タイミングを発生する。

> 【①①13】また、視差計算部8は右画像信号と左画像 信号とから、入方画像の各点での奥行き情報(これを視 差地図と定義する)を計算する。視差地図の計算方法は 色々提案されているが、ここでは相関演算を用いたプロ ックマッチング法について説明する。図2において、大 きさN×Mの左右画像を考える。左画像でn×n画素 (図では3×3画素)のブロック窓を考える。このブロ ック窓と同じ画像を吉画像で同じサイズの窓を用いて探 し、この時の左右のブロック位置のずれを示すベクトル $(\triangle x, \triangle y)$ の水平成分 $\triangle x$ が、そのブロック窓の中 心座標での左右画像の両眼視差となる。基準となる左画 像のブロック窓の位置を全画面に渡って平行移動し、全 ての場合において右画像の対応するブロックの位置(両 順視差〉を求めれば、画面全体の視差地図(画面の各場 所での奥行き距離を示したもの}が求められる。ここで 画像の座標(x.y)における左右画像のずれ即ち両眼 観差△xは

[0014]

【数1】

Δx=i, for Min{Corr(i,i)}

[0015] ここで、

[0016]

【數2】

$$Corr(i,j) = \sum_{k=1}^{n\times n} |G_L(X_k,Y_k) - G_R(X_k-i,Y_k-j)|$$

(4)

【0017】である。ただし、(数2)の∑は、n×nのブロック窓内について座標xk、ykを変化させて絶対値内の終和をとることを示す。また、GR(xk yk)、GL(xk,yk)はそれぞれ右、左画像の座標(xk,yk)における輝度値である。

【0018】両眼視差△x、△yの内、奥行き位置を直接示すのは△xであり、両眼視差の値が正の時は、基準画像に対して右画像は右側、左画像は左側に位置し、両眼視差0の奥行き位置より奥側を示し、両眼視差の値が負の時は両眼視差0の奥行き位置より手前側に被写体が 10 存在することを示す。

【①①19】視差計算部8は、例えば以上のようにして 得られた視差地図のうち、最も大きい値(最も遠い紋写 体の両眼視差)を出力する。この時、両眼視差の単純な 最大値指出ではなく、空間的に低域る波処理を行なって もよいし、複数の抽出領域を用意しておきこれらの中か ら統計的手法により計算してもよい。

【① 0 2 0】次に、適正視差決定部 1 0 は、解像度判別 部 9 の 出力(後出された入方画像信号の程類の判定により画像の解像度およびアスペクト比を判定した結果)と 20 画像の表示サイズ(この場合は CRTのインチ数)と、 視差計算部 8 の 出力(視差地図)と視距離測定部 1 6 による観察者と表示面の距離情報を元に、この立体 TVの 観察者が表示される立体画像が両眼融合可能になるための左右画像の平行移動量を決定する。

【①①21】 これの決定手法について、ここで更に詳しく説明する。視差計算部8の出力の最大両眼視差を△(ドット)、解像度判定部9の出力による入力画像信号の水平ドット数をDH、表示CRT1,2の水平長さを
L. 視距離測定部16により測定された観察者の視距離 30をdsとすると、画面上の最大視差Dmは

[0022]

【數3】

$$\frac{\Delta}{D_H} \cdot L \equiv D_m$$

【①①23】となる。これが、ほぼ観察者の両眼平行条件。またはこれよりも小さな角度になるように。左右回像を平行移動する。例えば両眼視差の最大値が観察者の両眼平行条件になるようにする場合は、平行移動量Dcは

【0024】 【数4】

$D_c = D_m - W_e$

【0025】で示される。ただし、Welは観察者の両眼間隔であり、実際は、左右画像をDc/2づつ水平反対方向に平行移動して調整することになる。ただし、Dcの決定はこの式により導出されたものを基本にして適宜置を調節してもよい。

【0026】以上のようにして得られた平行移動量Dc

を元にして、視差制御部13abは、左右画像をそれぞれ反対方向にDc/2だけ平行移動する。そして、RGB分解部14abにより画像信号はRGB信号に分解され、CRT駆動部15abを介してCRT1、2に出力される。CRT1,2により表示された画像は偏光板3、4でお互いに直交した直線偏光となり、ハーフミラー5により合成され、観察者7は偏光板3、4に対応した方向に直線偏光方向がセットされた偏光眼鏡6により左右画像がそれぞれ左右眼に分解され、観察者7が立体視する。

[0027]以上のように本実施の形態によれば、入力画像信号の種類を判別し、表示面の大きさを計算することにより、観察者は常に適切な両眼視差で表示された自然な立体画像を観察することが出来る。

[0028] 図3は、本発明の第2の実施の形態における立体TV装置の構成図を示すものである。図3において、1はCRT、18は液晶シャッタ眼鏡、7は観察者、8は視差計算部、9は解像度判別部、10は適正視差決定部、11は基本同期タイミング発生部、12は同期部、13は視差制御部、14はRGB分離部、15はCRT駆動部、16は視距解測定部、17は液晶シャッタ切換えバルス発生部である。この構成は、第1の実施の形態での立体TV装置を時分割立体画像信号に対応させたものである。

[0029]以上のように構成された本実施の形態の立体TV装置の動作を説明する。基本的な動作は第1の実施の形態と同様であるが、左右画像が図4に示すように時間的に交互に入力される時分割立体画像であるため、これに対応する処理が必要となる。この時、液晶シャッタ切換えパルス発生部17は、図4に示される液晶シャッタ制御信号を出力し、液晶シャッタ眼鏡18は、左目のシャッタが光を透過する場合には右目のシャッタは光を遮断し、右目のシャッタが透過する場合にはその逆になる。

[0030]まず、古画像信号は解像度判定部9と同期 部12と視差計算部8とに入力される。解像度判別部9 は入方画像信号の水平・垂直周波数を検出し、入方画像 の解像度を判別する。基本同期タイミング発生部11は 入方画像の水平・垂直周波数に合わせた同期タイミング データ出力し、同期部12が画像信号のタイミングと同 期する。また、視差計算部8は時間的に交互に入力され る右画像信号と左画像信号から、入方画像の視差地図を 計算する。視差地図の計算方法は第1の実施の形態と全 く同様に計算できる。

[① 0 3 1] 次に視差計算部8は、例えば以上のようにして得られた画像の各点での両眼視差のうち、最も違い被写体の両眼視差を出力する。この時、両眼視差の計算に当たって空間的に低域る波処理を行なってもよいし、複数の抽出領域を用意しておきこれらの中から統計的手50 法により計算してもよい。

【0032】次に、適正視差決定部10は、解像度判別 部9の出力と画像の表示サイズと、視差計算部8の出力 と観察者と表示面の距離情報を元に、表示される立体画 像が両眼融合可能になるための左右画像の平行移動置を 決定する。これの決定手法についても、第1の実施の形 騰と全く同じである。即ち、視差計算部8の出力の最大 両眼視差を△(ドット)、解像度判定部9の出力による 入方画像信号の水平ドット数をDH 表示CRT1.2の 水平長さをし、視距離測定部16により測定された観察 者の視距離をdsとし、画面上の最大視差Dmは(数3) となり、両眼視差の最大値が観察者の両眼平行条件にな るようにする場合は、平行移動置Dcは(数4)で示さ れる。ただし、Deの決定はこの式により導出されたも のを基本にして適宜量を調節してもよい。

【()()33】以上のようにして得られた平行移動量Dc を元にして、視差制御部13は、左右画像をそれぞれ反 対方向にDc/2だけ平行移動する。この時、左右画像 信号は時分割立体画像信号であるので、左右の画像が交 互に切り替わっている。そのため、画像の平行移動置 は、フィールド毎に+Dc/2、-Dc/2のように切り 20 換えることになる。そして、RGB分離部14により画 像信号はRGB信号に分解され、CRT駆動部15を介 してCRT1に出力される。CRT1により表示された 左右交互の立体画像は、液晶シャッタを装着した観察者 7の左右眼にそれぞれ両眼独立旦示される。

【1) () 3.4 】以上のように本実施の形態によれば、入力 画像信号が時分割立体画像信号の場合においても観察者 は常に適切な両眼視差で表示された自然な立体画像を観 察することが出来る。

【①①35】図8は、本発明の第3の実施の形態におけ る立体TV装置の構成図を示すものである。図8におい て、1,2はCRT、3,4は直線偏光板、5はハーフ ミラー、6は偏光フィルタで構成された眼鏡、7は観察 者. 8は視差計算部、9は解像度判別部、10は適正視 差決定部、11は基本同期タイミング発生部、12a、 りは同期部、13a、りは視差制御部、14a. bはR GB分離部、15a、bはCRT駆動部、16は規距離 測定部であり、以上は第1の実施の形態と同じものであ

【0036】第1の実施の形態と異なる点は、新たにウ インドウ情報管理部27 ウインドウ情報管理制御部2 6. マウス状態検出部25. ウインドウサイズ検出部2 2. ウインドウ生成消滅検出部23. ウインドウフォー カス変化検出部24、マウス28が追加された点であ

【①037】以上のように構成された本実施の形態の立 体TV装置の動作を説明する。第1の実施の形態及び第 2の実施の形態では、画像を表示する大きさは入力され る映像信号の同期周波数が異なっても表示装置自身の大 立体画像を最近主流のコンピュータ画面でのウインドウ 環境に表示するものである。また、観察者がマウス操作 により表示ウインドウの大きさを変化する享騰に対応し て視差を制御する。図8のCRT1. CRT2には、同 ―画面上に複数の表示ウインドウが存在し、それの中の 一つのウインドウに立体画像を表示しているものとす

【①①38】道常、観察者は好みに応じてマウス28を 使用して、ウインドウの大きさを変更することが出来 る。これに対応して立体画像の大きさも変化する場合、 観察者の両眼融合範囲が変化するため、ウインドウサイ ズを常に監視し、これにあわせて真に視差を制御する必 要がある。即ち、観察者のマウス操作によるウインドウ に関する情報をウインドウ情報管理副御部26が検出す る。ウインドウ情報管理制御部26は、ウインドウ生成 消滅検出部23により現在表示されているウインドウを 管理しており、その個々のウインドウサイズをウインド ウサイズ検出部22により検出し、該当するウインドウ の大きさデータを適正視差決定部10に出力する。

【10039】 適正視差決定部10は、解像度判別部9と ウインドウサイズ検出部22の出力によって、表示画面 の縦横のドット敷と、各ウインドウのサイズ(ドット 数)を求め、これと画像表示領域全体の大きさ(CRT が何インチのものか)の情報から、実際に表示されてい るウインドウの大きさ(インチ、センチメートルなど)。 を計算する。後の処理は、第1の実施の形態と同じであ る。即ち、視差計算部8は右画像信号と左画像信号か ら、入力画像の各点での奥行き情報を計算し、例えば最 大値もしくは最小値を出力する。

【0040】次に、適正視差決定部10は、解像度判別 部9の出力(検出された入力画像信号の種類の制定によ り画像の解像度およびアスペクト比を判定した結果)と 画像全体の表示サイズ(この場合はCRTのインチ数) と、ウインドウ情報管理部27の出力である表示ウイン ドウの大きさ(ドット数)から、表示ウインドウの実際 の大きさを求め、視差計算部8の出力(視差地図)と視 距離測定部16による観察者と表示面の距離情報を元 に (数3) (数4)を用いてこの立体TVの観察者 が表示される立体画像が両眼融合可能になるための左右 画像の平行移動量を決定する。

【① 0.4.1】以上のようにして得られた平行移動量を元 にして、視差制御部13abは、左右画像をそれぞれ反 対方向にDェ/2だけ平行移動する。そして、RGB分 離部14ahにより画像信号はRGB信号に分解され、 ウインドウ情報管理制御部26を通り表示画面中の指定 されたウインドウにCRT駆動部15abを介してCR T1.2に出力される。

【りり42】また、入力される画像信号を複数個の大き さの異なるウインドウに表示する際は、それぞれのウイ きさは固有なものであった。本実施の形態では、複数の 50 ンドウについて独立に、前述の平行移動置を算出して適 用すれば良い。更に、入力画像信号が複数あり、これを それぞれ独立な大きさのウインドウに表示する場合も同 機に各ウインドウ毎独立に処理を行なえば良い。

【0043】また、観察者がマウス28を用いてウイン 下ウの大きさを変更した場合にも、ウインドウサイズ検 出部2.2がウインドウの大きさ変化を検出し、それに対 応した左右画像の平行移動量を適正視差決定部10が直 ちに計算され、表示画面に反映される。

【①①4.4】また、複数の立体画像を複数のウインドウ で表示する場合、観察者のマウス操作により指定された 10 れるようにしてもよい。 ウインドウのみ、前述のカメラバラメータ変更をウイン ドウフォーカス変化検出部24を用いてマウスにより指 定されたウインドウを検出し、これを観察者が注目して いるウインドウとしてこれに表示された立体画像のみ、 両眼融合範囲内に収められた画像を表示し本発明の動作 の効率化を測ることもできる。

【0045】以上のようにすることにより、大きさが変 化するようなウインドウ環境をもつ表示システムにおい でも、個々のウインドウサイズをウインドウ情報管理部 27により監視することにより、ウインドウに表示され 20 た立体画像を観察者の融合範囲内に収めるようにするこ とができる。

【()()46】また、第1・2・3の実能の形態におい て、視距離を視距離測定部16で測定したが、CRTの 大きさから得られる推奨観察距離等を用いて固定値にし てもよい。

【()()47】また、第1・2・3の実能の形態におい て、視距離測定部16は複数人数の観察者の視距離を測 定し、これの平均値・各視距離の重みづけ平均値・最大 最小値を出力し、観察者全員の視距離を考慮した視差制 御動作としてもよい。また、復数人数が異なるウインド ウを観察する場合、これに対応してウインドウ毎に独立 の視距離を設定して両眼視差を制御すれば、各人毎に最 適な立体画像を表示するとともできる。

【()()48】また、第1・2・3の実能の形態におい て、適正視差決定部10は視差計算部8の出力、解像度 判定部9の出力、表示CRT1、2の水平長さし、視距 離測定部16により測定された観察者の視距離dsによ り画面上の最大視差D吨を計算したが、入方画像信号に よっては表示CRT画面全体を使用しない場合もある。 このため、解像度判定部9が入力画像信号の種類(HD TV. NTSC. EDTV. コンピュータ画像等) と表 示画面の大きさの関係のデータベースを持っており、入 力される画像信号の種類により表示される画眼視差の大 きさを正しく認識できるように構成しても良い。

【()()49】また、第1・2・3の実施の形態におい て、視差計算部8の出力は両眼視差の最大値を用いた が 最小値を用いて表示面から最も飛び出す被写体の視 差が観察者の両眼融合範囲内に収まるように設定しても よい。この場合、視距離や画面サイズをパラメータとし、50~5~ハーフミラー

て許容できる両眼視差の大きさは変化するため、許容で きる両眼視差の値をデータベースとして持っておく必要 がある。

[0050]また、第1・2・3の実施の形態におい て、マルチスキャンのモニターを例にして説明したが、 固定の周波数の画像信号専用のモニタの場合は、解像度 判別部は必要なく、製品のスペックとして固定値を与え ても良い。更に、画面サイズの1/2、1/3のサイズ 等の代表的な画像表示サイズについては固定値で与える

【()()51】また、第1・2・3の実施の形態におい

て、視差制御部13は、常に計算された平行移動量Dc を用いて動作してもよいし、動作開始時と入力画像の両 眼視差が大きく変化した時のみ動作させてもよい。 【1) () 52 】また、第1・2・3の実施の形態におい て、観察者が両眼視差を調整したい時のみ、ボタンSW やリモコンなどで調整命令をすることも考えられる。 【0053】また、第2の実施の形態において、最終の 立体画像表示は液晶シャッタを用いた時分割方式を用い て説明したが、レンチキュラレンズを用いた眼鏡なし方 「式やバララクス・バリヤ方式等、とのような立体表示方 式でもよい。

[0054]

【発明の効果】以上のように本発明によれば、立体TV 装置の表示画面の大きさと、入力画像信号の解像度(周 波数)及びウインドウの大きさを考慮して表示される画 像の両眼視差の大きさを計算し、これが観察者の両眼融 台範囲内に入るように左右画像を水平方向に予め平行移 動するように自動設定されることにより、観察者は常に 自然な立体画像を観賞することができる。

【図面の簡単な説明】

【図1】本発明における第1の実施の形態の立体TV装 置の構成図

【図2】 本発明における視差計算部の動作を示す図

【図3】本発明における第2の実施の形態の立体TV装 置の構成図

【図4】本発明における第2の実施の形態の時分割立体 信号を示す図

【図5】従来の立体TVの構成図

【図6】(a)~(d)は両眼視差と表示画像サイズ・画像解 像度の関係を示す図

【図7】(a),(b)は観察者の両眼融合範囲を示す図

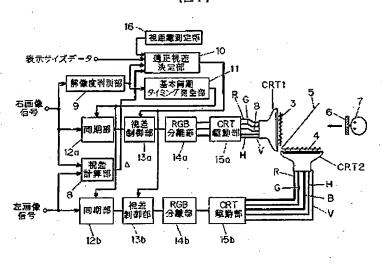
【図8】本発明における第3の実施の形態の立体TV装 置の構成図

【符号の説明】

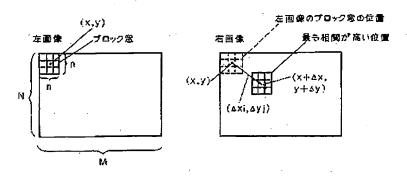
- 1 CRT
- 2 CRT
- 3 偏光板
- 4. 偏光板

(2) 特闘平9-121370 <u>11</u> 視距離測定部 偏光板を用いた眼鏡 液晶シャッタ切換えバルス発生部 液晶シャッタ眼鏡 視差計算部 解像度判別部 ウインドウサイズ検出部 ウインドウ生成・消滅検出部 適正視差決定部 基本同期タイミング発生部 ウインドウフォーカス変化検出部 マウス状態検出部 13 ab 視差制御部 ウインドウ情報管理副御部 ウインドウ情報管理部 14ab RGB分解部 15ab CRT駆動部 *10 28

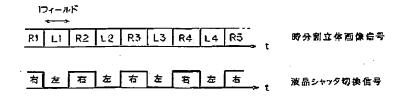
[図1]



[22]

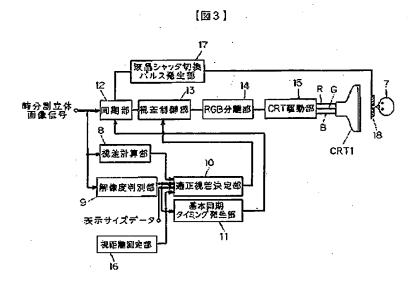


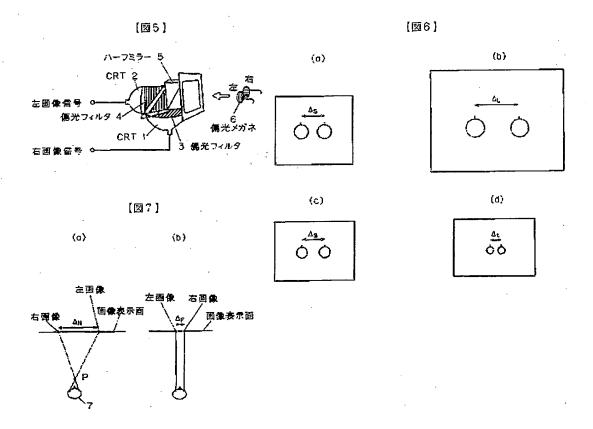
[図4]



特闘平9-121370

(8)





特闘平9-121370 _□

(9)

